

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES
PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
11. Dezember 2003 (11.12.2003)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 03/101178 A1(51) Internationale Patentklassifikation: A01B 69/00,
G05D 1/02(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von
US): DEERE & COMPANY [US/DE]; One John Deere
Place, Moline, IL 61265-8098 (US).

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP03/05144

(72) Erfinder; und

(22) Internationales Anmeldedatum:
16. Mai 2003 (16.05.2003)(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): WEISS, Heinz
[DE/DE]; Karl-Kreuzer-Weg 28, 64625 Bensheim (DE).

(25) Einreichungssprache: Deutsch

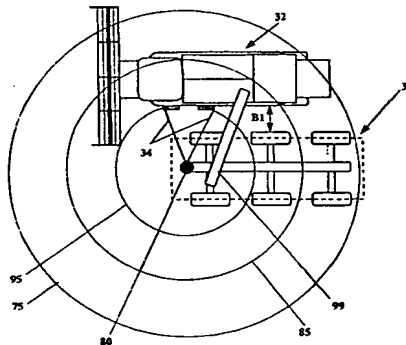
(74) Anwälte: HOLST DR., Soenke usw.; Deere & Company,
European Office, Patent Department, Steubenstr. 36-42,
68163 Mannheim (DE).

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:
102 24 939.3 31. Mai 2002 (31.05.2002) DE(81) Bestimmungsstaaten (national): AE, AG, AL, AM, AT,
AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR,
CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, ES, FI, GB, GD, GE,

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: COMBINATION OF A SELF-MOVING HARVESTING MACHINE AND A TRANSPORT VEHICLE

(54) Bezeichnung: KOMBINATION AUS EINER SELBSTFAHRENDEN ERNTEMASCHINE UND EINEM TRANSPORT-
FAHRZEUG

(57) Abstract: The invention relates to a combination of a self-moving harvesting machine (32) and a transport vehicle (33) which is used to receive harvested crops from the harvesting machine. Said transport vehicle (33) comprises at least one driven and articulated axle, in addition to an electronic control unit (38) which is used to control said driven and articulated axle of the transport vehicle (33). Said control unit (38) is connected to a receiving unit which is used to receive position data of the harvesting machine (32), such that the control unit (38) can be operated in such a way as to automatically control the transport vehicle (33), in relation to a position of the harvesting machine (32), so that it can receive the harvested crops from the harvesting machine (32). According to the invention, the control unit (38) can be operated in such a way that it enables the transport vehicle (32) to be automatically displaced parallel to the harvesting machine (32), and to dock onto the same in order to collect the harvested crops from the harvesting machine (32), said transport vehicle (33) being unmanned.

(57) Zusammenfassung: Die Erfindung bezieht sich auf eine Kombination aus einer selbstfahrenden Erntemaschine (32) und einem zur Aufnahme von Erntegut von der Erntemaschine eingerichteten Transportfahrzeug (33), das mindestens eine angetriebene und mindestens eine gelenkte Achse aufweist, wobei das Transportfahrzeug (33) eine elektronische Steuerungseinheit (38) aufweist, die zur Steuerung der angetriebenen und der gelenkten Achse des Transportfahrzeugs (33) eingerichtet ist, und die Steuerungseinheit (38) mit einer

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]